

5장 확률과정

정상확률과정, 자기상관함수, 부분자기상관함수

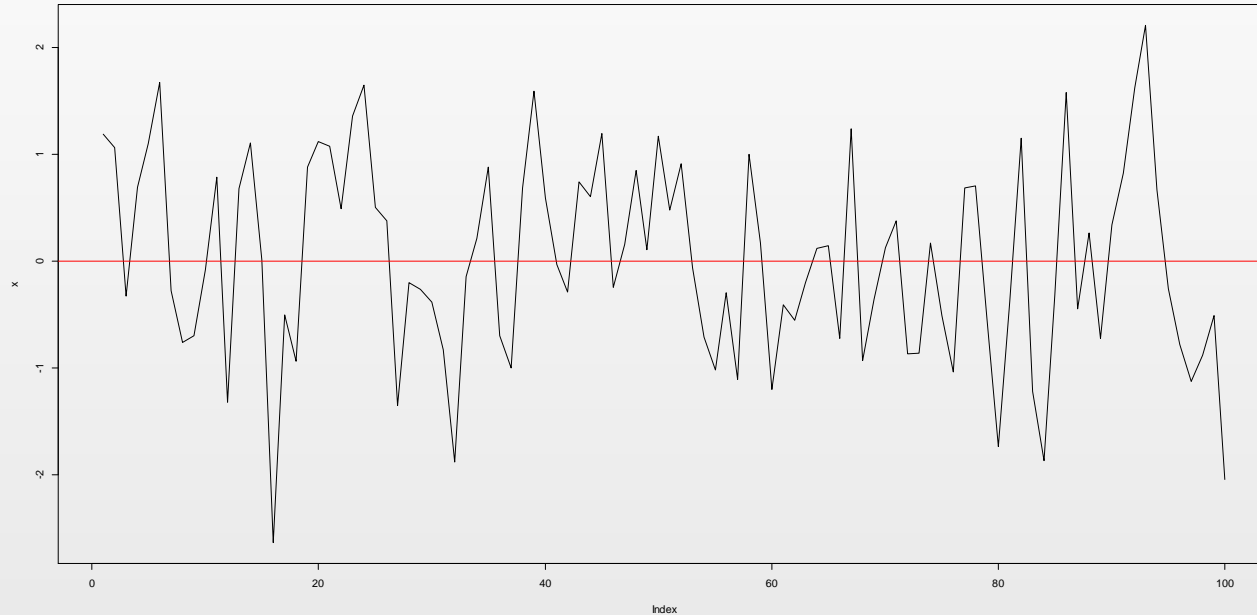
확률과정

- 확률과정(Stochastic Process): 확률법칙에 의해 생성되는 일련의 통계적 현상
- 시계열에서 다루는 대부분의 확률모형: 확률과정을 설명하는 모형
- 관측된 시계열: 확률과정이 실현된 값(관찰값)

5.1 정상확률과정

- 주어진 시계열 자료 $\{Z_1, Z_2, \dots, Z_n\}$: 특정 확률과정이 실현된 값
- 주어진 시계열 자료를 생성시킨 확률과정의 모형은 무엇인가?
- 정상성: 가능한 무수한 시계열모형 중 특정 성질을 가진 일부의 모형만을 고려 대상으로 하기 위한 개념

- 정상 시계열의 예



- 뚜렷한 추세가 없다: 평균이 같다.
- 시계열의 진폭이 일정하다: 분산이 같다.

- 강한 의미의 정상성 조건

- 시간 축을 k만큼 이동해도 모든 n에 대하여 결합확률밀도함수가 동일

$$f(Z_{t_1}, Z_{t_2}, \dots, Z_{t_n}) = f(Z_{t_1+k}, Z_{t_2+k}, \dots, Z_{t_n+k})$$

- 주어진 확률과정에 대한 위 조건의 만족 여부를 증명하는 것은 매우 어려움
- 약한 의미의 정상성 조건을 주로 이용

- 약한 의미의 정상성 조건

- 일반적 의미의 정상성 조건

- 주어진 확률과정이 다음의 세 가지 조건을 모두 만족시키면 정상확률과정이라고 한다.

1. $E(Z_t) = \mu$

2. $Var(Z_t) = \sigma^2$

3. $Cov(Z_t, Z_{t+k}) = \gamma_k$

- 평균과 분산은 각각 상수로 시간 t 과 관계없이 동일
 - 자기공분산은 시점 t 와는 관계없이 시차 k 만의 함수

5.2 확률과정의 예

1. 백색잡음과정
2. 확률보행과정
3. 자기회귀과정
4. 이동평균과정

1) 백색잡음과정(White noise process)

- 서로 독립이고 동일한 분포를 따르는(i.i.d.) 확률변수로 구성된 확률과정

$$Z_t = \varepsilon_t, \quad t = 1, 2, \dots$$

ε_t 는 서로 독립이고 평균이 0, 분산이 σ^2 인 확률변수

- 분포가 정규분포를 따르는 경우 Gaussian white noise process라고 함
- 백색잡음과정은 정상성을 만족
- 많은 확률과정이 백색잡음과정에서 생성

2-1) 확률보행과정(Random walk process)

- $\{\varepsilon_t\}$ 가 백색잡음과정일 때 다음의 $\{Z_t\}$ 를 확률보행과정이라고 함

$$Z_t = Z_{t-1} + \varepsilon_t, \quad Z_0 = 0, t = 1, 2, \dots$$

- 확률보행과정의 다른 표현

$$Z_1 = \varepsilon_1$$

$$Z_2 = \varepsilon_1 + \varepsilon_2$$

$$\vdots$$

$$Z_t = \varepsilon_1 + \varepsilon_2 + \dots + \varepsilon_t$$

- 확률보행과정의 정상성 판단

$$E(Z_t) = E\left(\sum_{i=1}^t \varepsilon_i\right) = 0$$

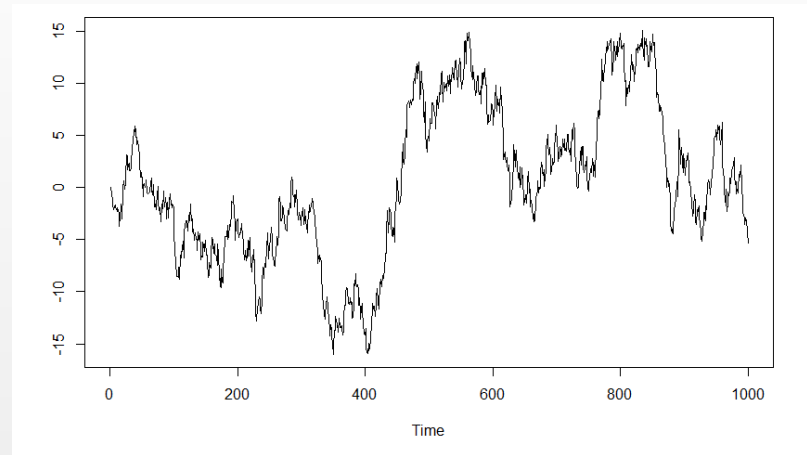
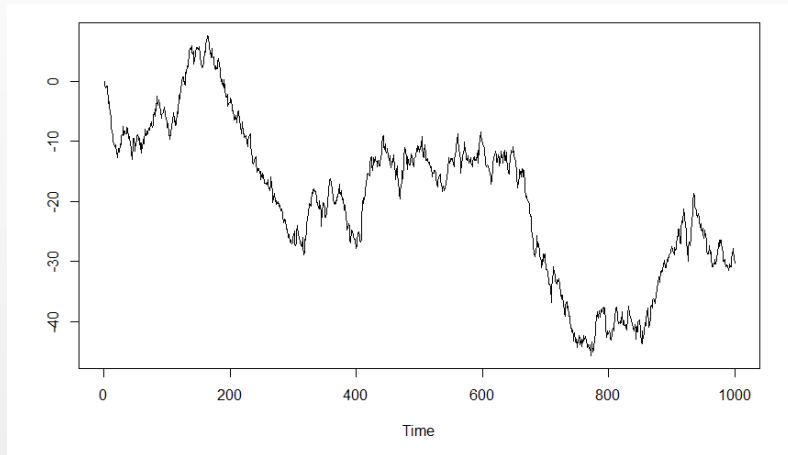
$$\text{Var}(Z_t) = \sum_{i=1}^t \text{Var}(\varepsilon_i) = t \sigma^2$$

$$\text{Cov}(Z_t, Z_{t+k}) = E\left[\left(\sum_{i=1}^t \varepsilon_i\right)\left(\sum_{j=1}^{t+k} \varepsilon_j\right)\right] = E\left(\sum_{i=1}^t \varepsilon_i^2\right) = t \sigma^2$$

평균은 일정하지만
분산과 자기공분산은 시점 t 의 함수

→ 비정상 확률과정

- 확률보행과정의 예



2-2) 절편이 있는 확률보행과정(Random walk process with drift)

- 확률보행과정: 주가(stock price), 환율(exchange rate) 등의 모형에 주로 사용됨
- 경제가 호황인 경우 주가는 상승되는 추세를 보이는 것이 일반적인 상황. 확률보행과정으로는 적절한 설명이 어려움.
- 절편이 있는 확률보행과정

$$Z_t = \delta + Z_{t-1} + \varepsilon_t, \quad Z_0 = 0, t = 1, 2, \dots$$

$$Z_1 = \delta + \varepsilon_1$$

$$Z_2 = 2\delta + \varepsilon_1 + \varepsilon_2$$

$$\vdots$$

$$Z_t = t\delta + \varepsilon_1 + \varepsilon_2 + \dots + \varepsilon_t$$

- 절편이 있는 확률보행과정의 정상성 확인

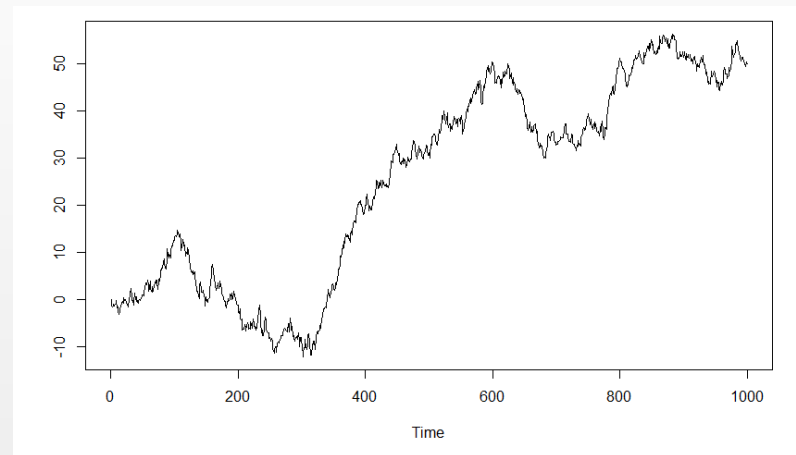
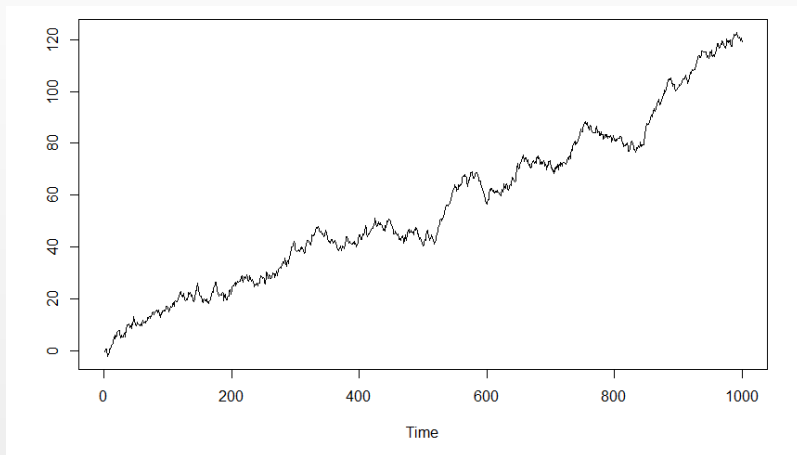
$$1. \quad E(Z_t) = E\left(t\delta + \sum_{i=1}^t \varepsilon_i\right) = t\delta$$

$$2. \quad \text{Var}(Z_t) = \text{Var}\left(t\delta + \sum_{i=1}^t \varepsilon_i\right) = t\sigma^2$$

$$\begin{aligned} 3. \quad \text{Cov}(Z_t, Z_{t+k}) &= E(Z_t Z_{t+k}) - E(Z_t)E(Z_{t+k}) \\ &= E\left[\left(t\delta + \sum_{i=1}^t \varepsilon_i\right)\left((t+k)\delta + \sum_{j=1}^{t+k} \varepsilon_j\right)\right] - E\left(t\delta + \sum_{i=1}^t \varepsilon_i\right)E\left((t+k)\delta + \sum_{j=1}^{t+k} \varepsilon_j\right) \\ &= t\sigma^2 \end{aligned}$$

비정상 시계열

- 절편이 있는 확률보행과정의 예



3) 자기회귀과정(Autoregressive process)

- 현재 시점의 자료는 과거 시점의 자료와 현재 시점의 오차에 의해 결정되는 모형
- p차 자기회귀과정: AR(p) 모형

$$Z_t - \mu = \phi_1(Z_{t-1} - \mu) + \phi_2(Z_{t-2} - \mu) + \cdots + \phi_p(Z_{t-p} - \mu) + \varepsilon_t$$

$$E(Z_t) = \mu$$

$$\varepsilon_t \text{ iid } (0, \sigma^2)$$

- AR(1) 과정

- 모형: $Z_t - \mu = \phi(Z_{t-1} - \mu) + \varepsilon_t$

$$Z_t = \mu - \phi\mu + \phi Z_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$= \delta + \phi Z_{t-1} + \varepsilon_t$$

만일 $\phi=1$ 이면 AR(1)과정은
확률보행과정과 동일

- 평균, 분산, 공분산

$$E(Z_t) = \mu \quad \text{by assumption}$$

$$Var(Z_t) = \frac{\sigma^2}{(1-\phi^2)}, \quad Cov(Z_t, Z_{t+k}) = \phi^k \frac{\sigma^2}{(1-\phi^2)}$$

- 정상성 조건

정상성 만족: 분산과 자기공분산이 유한(finite)이어야 함

AR(1)의 정상성 조건: $|\phi| < 1$

4) 이동평균과정(Moving average process)

- 현 시점의 자료는 현 시점의 오차와 과거 시점의 오차들의 선형결합으로 결정되는 모형
- q차 이동평균과정: MA(q) 모형

$$Z_t - \mu = \epsilon_t + \theta_1 \epsilon_{t-1} + \theta_2 \epsilon_{t-2} + \cdots + \theta_q \epsilon_{t-q}$$

$$E(Z_t) = \mu$$

$$\epsilon_t \text{ iid } (0, \sigma^2)$$

- MA(1) 과정

- 모형: $Z_t - \mu = \varepsilon_t + \theta\varepsilon_{t-1}, \quad t = 1, 2, \dots$

- 평균, 분산, 공분산:

$$E(Z_t) = \mu$$

$$\text{Var}(Z_t) = (1 + \theta^2)\sigma^2$$

$$\text{Cov}(Z_t, Z_{t+k}) = \begin{cases} \theta^2\sigma^2, & k = 1 \\ 0, & k \geq 2 \end{cases}$$

- 정상성:

조건 없이 항상 정상성을 만족함

5.3 자기상관함수 (Autocorrelation function: ACF)

- 시계열 자료의 특성: 현재의 상태가 과거 및 미래와 연관되어 있음
- 정상성을 만족하는 확률과정에 대하여 시간에 따른 상관 정도를 측정하는 도구가 필요함
- 자기 공분산함수(Autocovariance function)

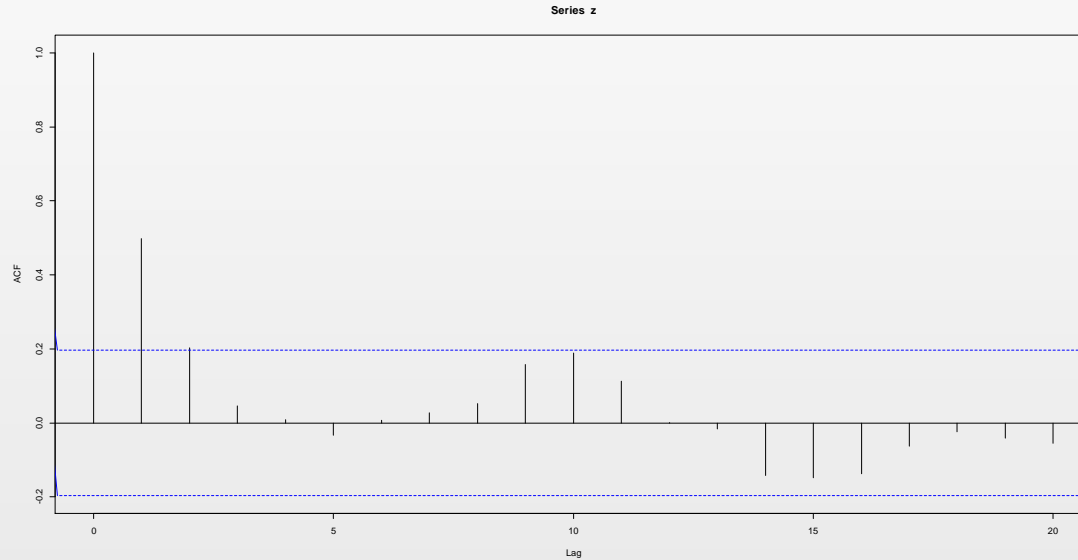
$$\gamma_k = \text{Cov}(Z_t, Z_{t+k})$$

- 자기 상관함수(Autocorrelation function: ACF)

$$\rho_k = \frac{\text{Cov}(Z_t, Z_{t+k})}{\sqrt{\text{Var}(Z_t)}\sqrt{\text{Var}(Z_{t+k})}} = \frac{\gamma_k}{\gamma_0}$$

- 표본상관도표(sample correlogram): SACF

- X축은 시차(k), Y축은 표본 $ACF(\hat{\rho}_k)$, $k=0,1,2,\dots$



R 함수 `acf()`로 작성

- 만일 $\rho_k = 0$ 이라면, 표본 ACF는 점근적으로 평균이 0, 분산 $1/n$ 인 정규분포를 따른다.
- 이 성질을 이용한 ρ_k 의 95% 신뢰구간이 점선으로 추가됨

- 표본 상관도표에 추가된 95% 신뢰구간의 이용
 - 만일 $\hat{\rho}_k$ 이 점선을 벗어나 있다면 귀무가설 $H_0: \rho_k = 0$ 을 5% 유의수준에서 기각할 수 있음
 - 이러한 방식의 검정은 다중 검정에 해당

검정 대상 가설: $H_0: \rho_k = 0, k = 1, 2, 3, \dots$

- 일종오류가 증가하는 문제
- 엄격하게 검정을 실시하는 것보다는 참고자료로 사용

- 다중 검정의 문제: Type 1 error rate의 증가
 - 3개 귀무가설 $H_0: \rho_k = 0, k = 1, 2, 3$ 이 모두 사실이라고 가정
 - 3개 독립된 검정을 각각 유의수준 α 에서 실시
 - 3개 검정 모두에서 옳은 결정을 내릴 확률

$$P(\text{3개 검정에서 모두 } H_0 \text{ 기각 못함}) = (1 - \alpha)^3 < (1 - \alpha)$$

- 다중 검정의 일종 오류 확률

$$P(\text{3개 다중 검정에서의 일종 오류})$$

$$= P(\text{적어도 한 번은 } H_0 \text{ 기각})$$

$$= 1 - P(\text{3개 검정에서 모두 } H_0 \text{ 기각 못함}) = 1 - (1 - \alpha)^3 > \alpha$$

$$\text{예: } 1 - (1 - 0.05)^3 = 0.1426, \quad 1 - (1 - 0.05)^{15} = 0.5367$$

5.4 부분자기상관함수

(Partial autocorrelation function: PACF)

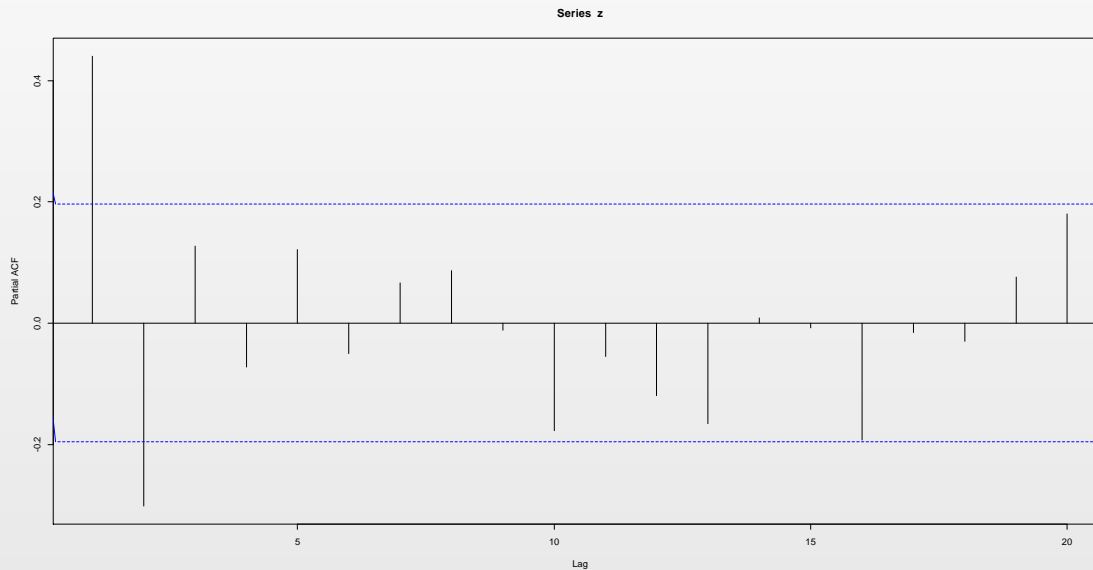
- Z_t 와 Z_{t+k} 의 관련성을 판단하는데 ACF와 함께 유용하게 사용되는 통계량
- Z_t 와 Z_{t+k} 사이의 직접적인 관련성을 측정
- 부분자기상관함수(PACF): ϕ_{kk}

시계열자료 $Z_t, Z_{t+1}, \dots, Z_{t+k-1}, Z_{t+k}$ 가 주어졌을 때

PACF ϕ_{kk} 는 Z_t 와 Z_{t+k} 에서 $Z_{t+1}, \dots, Z_{t+k-1}$ 의 효과를 제거한 후 상관관계를 측정

- 표본부분상관도표(sample partial correlogram): SPACF

X축은 시차(k), Y축은 표본 PACF($\hat{\phi}_{kk}$), $k=1,2,\dots$



R 함수 `pacf()`로 작성

ACF의 경우와 같이 95% 신뢰구간이 함께 표시됨